

#8
1-4-02

989.1032



UNITED STATES PATENT AND TRADEMARK OFFICE

Re: Application of: Hannu PAUNONEN, et al.
Serial No.: Not yet known
Filed: Herewith
For: A METHOD IN A PROCESS CONTROL
SYSTEM AND A PROCESS CONTROL
SYSTEM

**LETTER RE PRIORITY AND
SUBMISSION OF PRIORITY DOCUMENT**

Assistant Commissioner for Patents
Washington, DC 20231-9998

June 5, 2001

Dear Sir:

Applicant hereby claims the priority of Finnish Patent Application No. 20001341 filed
June 5, 2000, a certified copy of which is submitted herewith.

Respectfully submitted,



Martin G. Raskin
Reg. No. 25,642

97/11/PL
Paul J. Higgins
Reg. No. 44,152

Steinberg & Raskin, P.C.
1140 Avenue of the Americas, 15th Floor
New York, NY 10036-5803
Telephone: (212) 768-3800
Facsimile: (212) 382-2124
E-mail: sr@steinberggraskin.com

Helsinki 18.4.2001



ETUOIKEUSTODISTUS
PRIORITY DOCUMENT



Hakija
Applicant

Neles Automation Networks Oy
Tampere

Patenttihakemus nro
Patent application no

20001341

Tekemispäivä
Filing date

05.06.2000

Kansainvälinen luokka
International class

G05B

Keksinnön nimitys
Title of invention

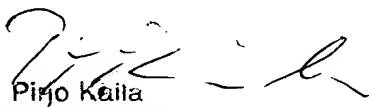
"Menetelmä prosessinohjausjärjestelmässä ja prosessinohjaus-
järjestelmä"

Hakijan nimi on hakemusdiaariin 01.04.2001 tehdyn nimenmuutoksen
jälkeen **Metso Automation Networks Oy**.

The application has according to an entry made in the register
of patent applications on 01.04.2001 with the name changed into
Metso Automation Networks Oy.

Täten todistetaan, että oheiset asiakirjat ovat tarkkoja jäljennöksiä
patentti- ja rekisterihallitukselle alkuaan annetuista selityksestä,
patenttivaatimuksista ja piirustuksista.

This is to certify that the annexed documents are true copies of the
description, claims and drawings originally filed with
the Finnish Patent Office.


Pirjo Käälä
Tutkimussihteeri

Maksu 300,- mk
Fee 300,- FIM

Osoite: Arkadiankatu 6 A Puhelin: 09 6939 500 Telefax: 09 6939 5328
P.O.Box 1160 Telephone: + 358 9 6939 500 Telefax: + 358 9 6939 5328
FIN-00101 Helsinki, FINLAND



Menetelmä prosessinohjausjärjestelmässä ja prosessinohjausjärjestelmä

- 5 Keksintö kohdistuu oheisen patenttivaatimuksen 1 johdanto-osan mukaiseen menetelmään prosessinohjausjärjestelmässä. Keksintö kohdistuu myös prosessinohjausjärjestelmään.

10 Teollisten prosessien automaattisessa ohjauksessa on päätelaitteella käyttäjällä näkyvissä reaaliaikaiset tiedot ja historiatiedot prosessin tilasta. Prosessinohjausjärjestelmiä varten on olemassa graafisia käyttöliittymiä, joiden avulla voidaan esittää graafisesti (käyrillä, diagrammeilla, taulukoilla, symboleista koostuvilla prosessikaavioilla) tietoja prosessin eri osista. Nämä käyttöliittymät voivat perustua eri käyttöjärjestelmiin, jotka mahdollistavat tiedon käsittelyn esimerkiksi näyttölaitteen ruudulla näkyvien ikkunoiden muodossa. Prosessin eri osat joko laajoina kokonaisuuksina tai yksityiskohtaisempina kuvina näkyvät käyttäjälle päätelaitteen näyttölaitteella kuvina, joissa voi olla prosessikaavioita, käyriä, taulukoita ja yleensäkin kaikkea prosessin osia ja prosessin kulkua havainnollistavaa tietoa.

20 Päätelaitteen yhteydessä on myös syöttölaite, jolla voidaan antaa käskyjä prosessin ohjaamiseksi. Päätelaitteen näyttölaite on tavallisesti valvomossa tai vastaavassa oleva näyttöruutu, ja syöttölaite on yleisesti näppäimistö oheislaitteineen, joihin kuuluu laite ruudulla liikkuvan osoittimen/kohdistimen ohjaamiseksi (esim. hiiri). Syöttölaite voi olla myös itse näyttölaitteen ruutu, joka pystyy suoraan vastaanottamaan ohjauskäskyjä, kuten painalluksia. Päätelaite voi olla myös kiinteä kentällä (valvomon ulkopuolella prosessin lähellä) oleva, tai kannettava tai ns. puettava (wearable).

30 Kuvat voivat olla järjestetyt hierarkkisesti niin, että esimerkiksi valitsemalla korkeammalla hierarkiatasolla olevan kuvan osa saadaan alemmalla hierarkiatasolla oleva kuva näkyviin. Suuremmassa näyttölaitteen näkymässä voi tämä kuvan osa tulla näkyviin tietyinä rajauksena tai muulla tavoin, ja tämä voidaan valita osoittimen/kohdistimen avulla. 35 Lisäksi kuvat voivat olla linkitettyjä siten, että valitsemalla näkyvissä olevassa kuvassa esiintyvä linkki päästään tähän kuvaan linkitettyyn kuvaan. Lisäksi on mahdollista, että kuvia voidaan valita valikoista,

jotka saadaan esiin näyttölaitteeseen, tai kuvan osoite voidaan periaatteessa kirjoittaa myös suoraan, jos kuvat on yksilöity erityisillä osoitetiedoilla, kuten tiedostonimillä.

- 5 Graafisia käyttöliittymiä, joissa käytetään erilaisten kuvien muodossa olevia tietoja teollisen prosessin ohjaamiseksi ja seuraamiseksi, on esitetty mm. US-patenteissa 5 918 233 ja 5 576 946 sekä eurooppalaisessa patentissa 721 611. Tällaisille käyttöliittymille on tyypillistä, että käyttäjä (prosessin valvoja) pystyy ohjaamaan prosessia käyttöliittymän välityksellä, eli antamaan syöttölaitteella tietoja prosessin ohjaamiseksi sekä valvomaan prosessin kulkua, seuraamaan eri kohdista tulevia vikailmoituksia tai hälytyksiä, jne. Lisäksi ohjelmille tyypillisesti käyttöliittymässä on saatavissa näkyviin myös tilannekohtaisia ohjeita, jotka koskevat esimerkiksi juuri kyseistä prosessin osaa tai prosessivaihetta.

- 15 Ongelmana edellisissä järjestelmissä on se, että prosessin ohjaustarkoituksessa päätelaitteen näyttölaitteella näkyvä kaavio ei anna hyvää kuvaa esimerkiksi erilaisten laitteiden (pumppujen, venttiilien, mittauslaitteiden yms.) fyysisestä sijainnista laitoksella, jossa prosessi sijaitsee. Näyttölaitteella näkyvä kaavio on prosessin ja siihen liittyvien laitteiden toimintaan perustuva kaavio. Jos käyttökäyttöhenkilökunta havaitsee näyttölaitteella vikailmoituksen esim. pumpusta, ei kaavion perusteella ko. pumppua voi paikantaa fyysisesti.

- 25 US-patenteista 5 880 716 ja 5 982 362 tunnetaan lisäksi järjestelmät, joissa kentälle on sijoitettu videokamera. Tämän videokameran avulla saadaan aikaan todellinen kuva kohteesta, esimerkiksi samanaikaisesti vastaavan kaaviokuvan kanssa. Järjestelmien tarkoituksena on helpottaa prosessin valvomista, ja niiden avulla voidaan esimerkiksi seurata reaaliaikaisesti, miten päätelaitteella suoritettut ohjaustoimenpiteet vaikuttavat prosessiin.

- 35 Lisäksi prosessinohjaustekniikassa on pyritty parantamaan todellisten kuvien informatiivisuutta. Niinpä esimerkiksi saksalaisesta hakemusjulkaisusta 1954065 tunnetaan tapa saada projektiopinnalle muodostettuun kuvaan syvyysvaikutelma.

Edellä mainittujen julkaisujen esittämällä videotekniikalla pystytään tosin seuraamaan kaavioissa esiintyviä symboleita vastaavia todellisia kohteita, esim. niiden käyttäytymistä ja ohjaustoimenpiteiden vaikutusta niihin, mutta tämä ei juurikaan helpota niiden löytämistä kentällä.

5

Keksinnön tarkoituksena on poistaa em. epäkohdat ja esittää menetelmä, joka tekniikan tasoa paremmin pystyy antamaan informaatiota prosessista sekä kaaviomuodossa että itse prosessiympäristöä (kenttää) esittävinä kuvina. Tämän tarkoituksen toteuttamiseksi keksinnön mukaiselle menetelmälle on pääasiassa tunnusomaista se, mikä on esitetty oheisen patenttivaatimuksen 1 tunnusmerkkiosassa.

10

Päätelaitteella näkyvän kaaviokuvan osia vastaa omaksi tiedostoksi talletettu kohteen fyysisen sijainnin kertova kaaviokuva, joka on saatavissa näkyviin päätelaitteen ohjauslaitteella esimerkiksi vastaava kaaviokuvan osa aktivoimalla. Tämä kaaviokuva voi olla kolmiulotteinen kaaviokuva, joka on edullisesti tyyppiä, jonka mittakaavaa voidaan muuttaa ja jota voidaan käännellä eri tarkastelukulmiin, ja edullisesti siinä voidaan "vaelttaa" niin, että suurennuksen jälkeen kuvaa voidaan jälleen kääntää, eli kuvaan voidaan "sukeltaa sisään". Kysymyksessä ei ole videokuva, vaan keinotekoisesti aikaansaatu, todellista laitosenäkymää vastaava kuva, joka on edullisesti hallittavissa kuvankäsittelyohjelmalla käyttöliittymässä. Kaaviokuva voi olla myös kaksiulotteinen karttamainen esitys, esim. pohjapiirros, johon kohteen sijainti on merkitty. Kaaviokuva antaa hyvän käsityksen siitä, missä esimerkiksi prosessikaavion tiettyä osaa vastaava kohta sijaitsee itse kentällä, eli se kertoo tavallaan kohdan sijainnin kolmiulotteisessa koordinaatistossa. Tämä lisää järjestelmän käyttömahdollisuuksia huomattavasti esimerkiksi vikatilanteissa, joissa on päästävä esimerkiksi kentälle kyseisen kohteen luo. Keksinnön avulla voidaan palkantaa vikaantuneet kohteet nopeammin, jolloin viat tulevat nopeammin korjattua. Keksintöä voidaan käyttää myös koulutukseen, jolloin esim. uusi käyttöhenkilöstö tulee nopeasti tutuksi laitoksen kanssa, jossa prosessi sijaitsee.

25

30

35

Erityisesti keksintö soveltuu käytettäväksi sellaisen päätelaitteen yhteydessä, joka on liikuteltava, eli se käsittää liikuteltavan näyttölaitteen ja syöttölaitteen, joita voidaan kuljettaa mukana liikuttaessa kentällä.

Kyseessä voi olla kannettava päätelaite tai ns. puettava (wearable) päätelaite, jossa viimeksimainitussa näyttö voidaan kiinnittää esimerkiksi käyttäjän pään korkeudelle siten, että sitä voidaan tarkkailla kentällä kuljettaessa.

5

Kolmiulotteisella ei tässä yhteydessä tarkoiteta kuvaa, jossa välttämättä tulisi olla syvyysvaikutelma, vaan kysymyksessä on kuva, joka kuvaa graafisin keinoin kolmiulotteista avaruutta ja josta on pääteltävissä eri elementtien sijainti. Kuvaa eri asentoihin kääntämällä saadaan erityisen informatiivinen kolmiulotteinen kuva, koska sillä voidaan saada näkyviin esim. joidenkin elementtien takana piilossa olevat osat, ja näin ollen se on informatiivisempi kuin pelkkä yksin mahdollisesti zoomattavissa oleva, yhdestä suunnasta kuvattu vakionäkymä, johon on pystytty saamaan jollakin keinolla syvyysvaikutelma, tai pelkkä videokameran kuva.

15

Kaaviokuvaan voi liittyä myös muuta tietoa, esimerkiksi sanallisia sijaintiohjeita, "suunnistusohjeita" Lisäksi on mahdollista, että 3-ulotteinen näkymä ja pohjapiirroskuva voidaan saada näkyviin yhdessä, esimerkiksi omina ikkunoinaan.

20

Lisäksi kaaviokuvan yhteyteen on mahdollista järjestää automaattinen toiminta siten, että se näyttää yleisnäkymän kohteessa, esimerkiksi vaikka koko laitoksen, jossa prosessi sijaitsee, ja tämän jälkeen zoomaa etsittyyn kohteeseen näyttäen sen tällöin suuremmassa mittakaavassa. Tämä toiminto voidaan järjestää sekä 3-ulottelseen näkymään että pohjapiirrokseen.

25

Keksintöä selostetaan seuraavassa lähemmin viittaamalla oheiseen piirustuksiin, joissa

30

kuva 1 esittää kaaviona ohjausjärjestelmän käyttöympäristöä, ja

kuva 2 esittää yhtä ajateltavissa olevaa keksinnön suoritusmuotoa käyttöliittymässä näyttölaitteella näkyvänä kuvana.

35

Kuvassa 1 on esitetty prosessinohjausjärjestelmän käyttöympäristö. Prosessi 1 on periaatteessa mikä tahansa teollinen prosessi, jossa on useita mitattavissa olevia muuttujia, joita tarkkaillaan, ohjataan ja/tai

säädetään. Prosessi voi tällöin käsittää esimerkiksi yhden tai useamman suljetun säätöpiirin. Taso 2 "Ohjausjärjestelmän mittaukset, säädöt, ohjaukset" kuvaa järjestelmän mittauksia ja järjestelmän suorittamla toimenpiteitä. Prosessista ulostuleva nuoli kuvaa
5 prosessista saatavaa tietoa, kuten mittausarvoja ja/tai tilatietoja. Prosessiin menevä nuoli kuvaa toimenpiteitä prosessin ohjaamiseksi ja/tai säätämiseksi. Kolmas taso kuvaa käyttöliittymäohjelmistoa 3, jonka avulla käyttäjä voi tarkkailla prosessia ja ohjata sitä. Käyttöliittymäohjelmisto 3 on molemminsuuntaisessa tiedonsiirto-
10 yhteydessä ohjausjärjestelmän mittauksiin, säätöihin ja ohjauksiin. Käyttöliittymäohjelmistoon 3 kuuluu useita kuvia 5, joita voidaan tarkkailla käyttöliittymäohjelmistoa käyttävällä päätelaitteella 4. Kuvissa 5 on useita kohteita, jotka vastaavat tiettyä 3-ulotteisilla koordinaateilla määriteltävissä olevaa paikkaa laitoksessa, jossa ohjattava prosessi
15 sijaitsee. Päätelaitteeseen kuuluu näyttölaite 4a ja syöttölaite 4b. Syöttölaite voi käsittää esim. näppäimistön ja hiiren, jonka avulla liikutellaan näytössä liikkuvaa kohdistinta ja ohjataan sen aikaansaamia toimintoja. Syöttölaite 4b voi olla myös sormiosoituksella toimiva näyttöruutu. Päätelaite 4 voi olla myös kentällä mukana kuljetettava.

20 Näitä kohteita, joita kaaviossa on usein esitetty jollakin symboleilla, vastaa kaaviokuva 6, joita kuvassa 1 on ilmaistu merkinnällä "kaavio-kuvat". Nämä kaaviokuvat kuvaavat konkreettista kohdetta (pumppu, venttiili, jokin muu toimilaite, mittalaite tai prosessilaitteiston osa, kuten
25 säiliö, putki, jne.), yleensäkin mikä tahansa konkreettinen osa, joka käyttöliittymässä näkyy tietyinä symbolina tai symboliryhmänä. Myös koko kuva 5 voi vastata tiettyä fyysistä kohdetta.

30 Kuvassa 2 on esitetty esimerkkinä, kuinka päätelaitteella voidaan esimerkiksi syöttölaitteella (input device) valitsemalla saada kaavion tietty osa valitsemalla näkyviin kolmiulotteinen kaaviokuva, joka voi tulla näkyviin omana ikkunanaan tai vaihtua alkuperäisen kuvan päälle tai vaihtua jo auki olevaan, muuta kaaviokuvaa esittävään ikkunaan. Kaaviokuvaikkunassa on ohjauspainikkeita, valikkoja tai vastaavia, joilla
35 itse kaaviokuvaa voidaan ohjata, esimerkiksi suurentaa, kääntää eri katselukulmiin ja vaeltaa kaaviokuvan sisällä.

Kun näyttölaitteella näkyvissä olevasta kuvasta halutaan jokin kohta esiin kyseisenä kolmiulotteisena kaaviokuvana, se voidaan valita monella eri tapaa. Kuvan kohdassa voi olla vastaava painike, joka aktiivomalla päästään kaaviokuvaan. Lisäksi on mahdollista, että osoittimella/kohdistimella kuvassa liikuttaessa tulee näkyviin jollakin sopivalla tavalla merkittynä ne kohdat, joista olisi saatavissa kolmiulotteinen kaaviokuva. Samoin kuvan kohtaa napauttamalla voidaan saada aikaan valikko, josta valitaan kaaviokuva. Lisäksi on mahdollista, että tietyn prosessitapahtuman yhteydessä, esimerkiksi vian yhteydessä, vastaava kolmiulotteinen kaaviokuva tulee esiin automaattisesti.

Itse kaaviokuvan esitystapa voi myös vaihdella. On mahdollista, että samassa kaaviokuvassa, erityisesti yleisnäkymää esittävässä, on merkittynä eri kohteita, joista ohjauslaitteen avulla, esimerkiksi osoittimella, kohdistimella aktiivomalla voidaan saada näkyviin suuremmassa mittakaavassa yksityiskohtia, joita voidaan taas käsitellä oman kaaviokuvan tavoin. Tällaiset yksityiskohdat voivat olla merkittyinä kolmiulotteisessa kaaviokuvassa muista erottuvana, kuten ympyröitynä, muutetulla taustalla, symbolilla merkittynä, tai vastaavalla tavalla.

Lisäksi on mahdollista, että yleiskuva ja osakuva on saatavissa näyttölaitteeseen näkyviin rinnakkain omina kolmiulotteisina kaaviokuvinaan, joita voidaan käsitellä erikseen (kääntää, suurentaa jne.). Kaaviokuvassa voi näkyä myös sitä kuvaavan kohteen muita tietoja, esimerkiksi mittauslaitteen kysymyksessä ollen mittauslaitteen antamat arvot tai säiliön kyseessä ollen esimerkiksi säiliön pinnankorkeus, yleensäkin kaikkia mahdollisia kohteen tilatietoja.

Pohjapiirroksia voidaan käyttää analogisesti samoin kuin 3-ulotteisia kaaviokuvia, eli ne voidaan saada näkyviin vastaavina ikkunoina.

Keksintöä ei ole edellä rajoitettu vain edellä esitettyyn suoritusmuotoon, vaan sitä voidaan muunnella patenttivaatimusten esittämän keksinnöllisen ajatuksen puitteissa.

Patenttivaatimukset:

1. Menetelmä prosessinohjausjärjestelmässä, jossa päätelaitteella on näkyvissä prosessin osia kuvaavia symboleita ja prosessin tilasta kertovia tietoja, jotka liittyvät prosessin toimintaympäristön konkreettisiin paikkoihin, kuten toimilaitteisiin, pumppuihin, mittalaitteisiin, prosessilaitteistojen osiin tai vastaaviin, tunnettu siitä, että paikkoihin on liitetty vastaava kaaviokuva, joka kertoo paikan sijainnin prosessissa, ja tämä kaaviokuva on saatavissa näkyviin prosessinohjausjärjestelmän käyttöympäristössä prosessin ollessa käynnissä.

2. Patenttivaatimuksen 1 mukainen menetelmä, tunnettu siitä, että kaaviokuva saadaan näkyviin aktivoimalla päätelaitteen syöttölaitteen (input device) avulla haluttua paikkaa vastaava, päätelaitteen näyttölaitteella näkyvä tieto, kuten paikkaa tarkoittava symboli, teksti tai vastaava.

3. Patenttivaatimuksen 1 tai 2 mukainen menetelmä, tunnettu siitä, että kullakin paikalla on oma kaaviokuvansa.

4. Patenttivaatimuksen 1 tai 2 mukainen menetelmä, tunnettu siitä, että ainakin osa paikoista on kuvattu samassa kaaviokuvassa ja paikka, jonka kaaviokuva halutaan näkyviin, näytetään kaaviokuvassa muista erottuvana, kuten ympyröitynä, muutetulla taustalla, symbolilla merkittynä tai vastaavalla tavalla.

5. Jonkin edellisen patenttivaatimuksen mukainen menetelmä, tunnettu siitä, että kaaviokuva on nähtävissä näyttölaitteella rinnakkain vastaavien prosessin tilasta kertovien tietojen kanssa, erityisesti näkyvissä olevaan paikkaan liittyvien tietojen kanssa, esim. siten, että tiedot esiintyvät näkyviin haetun kaaviokuvan sisällä valmiina tai muuten siihen linkitettyinä niin, että ne voidaan hakea esiin.

6. Jonkin edellisen patenttivaatimuksen mukainen menetelmä, tunnettu siitä, että päätelaite, joka sisältää näyttölaitteen ja syöttölaitteen, on kannettava tai puettava (wearable) ja sillä on langaton tiedonsiirto-yhteys prosessinohjausjärjestelmään.

7. Jonkin edellisen patenttivaatimuksen mukainen menetelmä, tunnettu siitä, että kaaviokuva käsittää yhden tai useamman osion, joka on saatavissa näkyviin omana, edullisesti yksityiskohtaisempana ja/tai lisätietoa sisältävänä kaaviokuvanaan.

- 5 8. Jonkin edellisen patenttivaatimuksen mukainen menetelmä, tunnettu siitä, että kaaviokuva on käsiteltävissä sen ollessa näkyvissä, esim. siten, että 3-ulotteinen kaaviokuva on käännettävissä eri katselukulmaan ja/tai suurennettavissa.

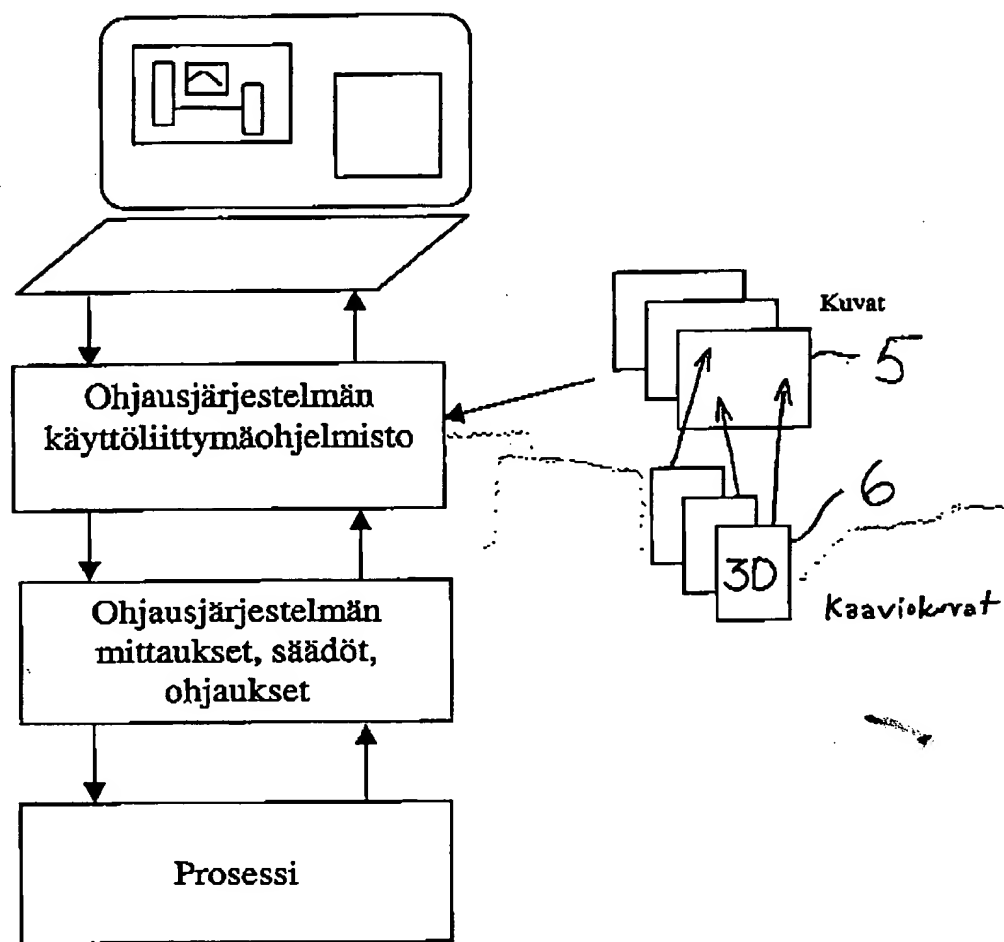


Fig. 1

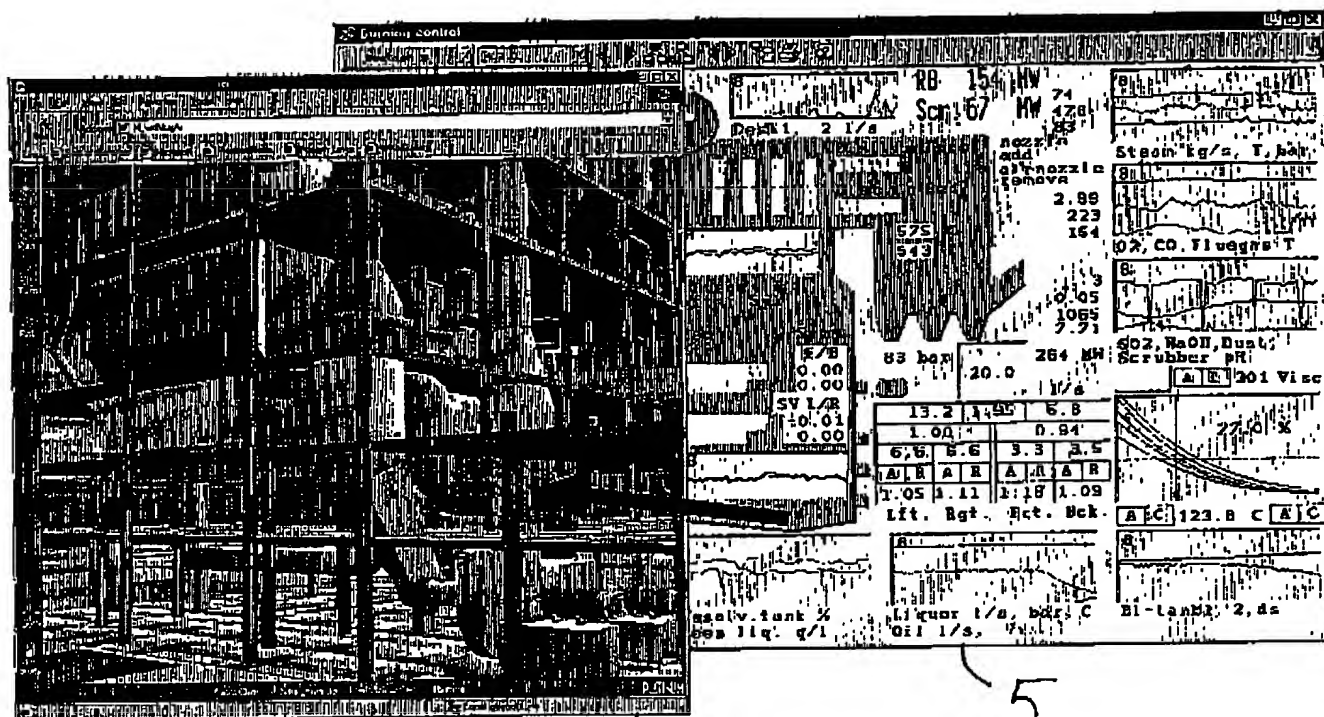


Fig. 2